JP2005155729

Publication Title:

HYDRAULIC CONTROL DEVICE FOR BELT TYPE CONTINUOUSLY VARIABLE TRANSMISSION

Abstract:

Abstract of JP2005155729

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a hydraulic control device for a belt type continuously variable transmission, suppressing the degradation of hydraulic

control performance in a predetermined oil path.

SOLUTION: The hydraulic control device is provided for the belt type continuously variable transmission which has a belt 28 wound over a primary pulley 24 and a secondary pulley 25, a hydraulic pressure chamber 26A for the primary pulley 24, and a hydraulic pressure chamber 27A for the secondary pulley 25. It comprises a control valve 130 or a control valve 212, a shift control valve 166 to which oil is supplied from the predetermined oil path 152 for controlling hydraulic pressure in the hydraulic pressure chamber 26A in accordance with hydraulic pressure controlled by a control valve 202, a shift control valve 168 to which oil is supplied from the predetermined oil path 152 for controlling hydraulic pressure in the hydraulic pressure chamber 27A in accordance with hydraulic pressure controlled by the control valve 212, and a pressure control valve 153 for controlling hydraulic pressure in the predetermined oil path 152 in accordance with hydraulic pressure controlled by one of the control valve 202 and the control valve 212 and with hydraulic pressure controlled by the control valve 130. COPYRIGHT: (C)2005.JPO&NCIPI

Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

Courtesy of http://v3.espacenet.com

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号 特關2005-155729

最終頁に続く

(P2005-155729A) (43) 公開日 平成17年6月16日 (2005.6.16)

| (51) Int. Cl. ⁷ | F I | テーマコード (参考) |
|----------------------------|-----|-------------|

F16H 61/00 F16H 61/00 3J552 F16H 9/00 F16H 9/00 D // F16H 101:02 F16H 101:02

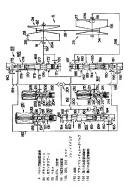
| | | 審查請求 | 未請求 請求項の数 5 OL (全 26) | 頁) |
|-----------------------|--|----------|-------------------------|----|
| (21) 出願番号 (22) 出願日 | 特願2003-393169 (P2003-393169) 平成15年11月21日 (2003.11.21) | (71) 出願人 | 000003207 トヨタ自動車株式会社 | |
| (22) 四種口 | 十成15年11月21日 (2003.11.21) | | 愛知県豊田市トヨタ町 1 番地 | |
| | | (74) 代理人 | 100083998 | |
| | | | 弁理士 渡辺 丈夫 | |
| | | (72) 発明者 | 伊藤 慎一 | |
| | | | 愛知県豊田市トヨタ町1番地 トヨタ自 | 動 |
| | | | 車株式会社内 | |
| | | (72) 発明者 | 舟橋 眞 | |
| | | | 愛知県豊田市トヨタ町1番地 トヨタ自 | 動 |
| | | | 車株式会社内 | |
| | | (72) 発明者 | 村上 新 | |
| | | | 愛知県豊田市トヨタ町1番地 トヨタ自 | 動 |
| | | | 車株式会社内 | |
| | | | | |

(54) [発明の名称] ベルト式無段変速機の油圧制御装置

(57)【要約】

【課題】所定油路の油圧制御性が低下することを抑制することの可能なベルト式無段変速機の油圧制御装置を提供する。

【解決手段】プライマリアーリ243よびセカンダリアーリ25に巻き掛けられるベルト28と、プライマリアーリ24用の油圧室26 Aと、セカンダリアーリ25円の油圧室27 Aとを有するベルト式無段変速機の油圧制等差では、制御弁130ないし制御弁212と、所定油路152からオイルが保給され、かつ、油圧室26Aの油圧を、制御弁202を20両側油圧に基づいて制御弁2の制御油圧に基づいて制御弁2の制御油圧に基づいて制御弁20を2支には制御弁202五に基づいて制御弁22を2式に制御弁188と、制御弁202支には制御弁22支には制御弁22を12のうち一かの制御油圧と、制御弁130の制御油圧とに基づいて、所定油路15の油圧を制御する圧力制御弁153とを有する。【海代周】図1



【特許請求の範囲】

【請求項1】

ベルトが答き掛けられるフライマリアーリおよびセカンダリアーリと、前記プライマリ アーリおよびセカンダリアーリにおける前記ベルトの巻き掛け状態を制御する第1の油圧 室および第2の油圧室とを有するベルト式無段変速機の油圧制御装置において、

各々制御油圧を出力する第1の制御弁ないし第3の制御弁と、

所定油路から前記第1の油圧室に供給される圧油の状態を、第1の制御弁の制御油圧および前記第3の制御弁の制御油圧に基づいて制御する第1の油圧室制御弁と、

所定油路から前記第2の油圧室に供給される圧油の状態を、前記第2の制御弁の制御油 圧および前記第3の制御弁の制御油圧に基づいて制御する第2の油圧室制御弁と、

前記第1の制御弁の制御油圧または前記第2の制御弁の制御油圧のうちの高圧な方の制 関油圧と、前記第3の制御弁の制御油圧とに基づいて、前記所定油路の油圧を制御する圧 力制御弁と、

を有することを特徴とするベルト式無段変速機の油圧制御装置。

【請求項2】

ベルトが巻き掛けられるアライマリアーリおよびセカンダリアーリと、前記プライマリ アーリおよびセカンダリアーリにおける前記ベルトの巻き掛け状態を制御する第1の油圧 室および第2の油圧室とを有するベルト式無段変速機の油圧制御装置において、

各々制御油圧を出力する第1の制御弁ないし第3の制御弁と、

所定油路から前記第1の油圧室に供給される圧油の状態を、前記第1の制御弁の制御油 圧に基づいて制御する第1の油圧室制御弁と、

所定油路から前記第2の油圧室に供給される圧油の状態を、前記第2の制御弁の制御油 圧に基づいて制御する第2の油圧室制御弁と、

前記第2の制御弁の制御油圧および前記第3の制御弁の制御油圧に基づいて、前記所定 油路の油圧を制御する圧力制御弁と

を有することを特徴とするベルト式無段変速機の油圧制御装置。

【請求項3】

車両の駆動力源から車輪に至る動力伝達経路に、ベルト式無段変速機と前後進切換装置 とが配置されており、前記前後進切換装置は、車両を削減させる駆動力を生じさせる前進 用摩擦係合装置と、車両を後進させる駆動力を生じさせる後進用摩擦係合装置とを有して おり

前配前進用摩擦係合装層のトルク容量を制御する第3の油圧率と、前配後輸用摩擦係合 装置のトルク容量を制御する第4の油圧室と、前記第3の制即弁の制御油圧を、前記第3 向油圧室または第4の油圧を記載的3に持むする即換か

が設けられていることを特徴とする請求項2に記載のベルト式無段変速機の油圧制御装置

【請求項4】

前記第3の油圧率および前記第4の油圧率に供給する制御油圧を出力する第4の制御弁が設けられており、

前記切換料は、前記等3の制御井の制御油圧と、前記等4の制御井の制御油圧とを選択 的に切り換えて、前記第3の油圧窒または前記第4の油圧室に供給する構成を備えている ことを特徴とする請求項3に記載のベルト式無段変速機の油圧動御差層。

【清求項5】

ベルトが巻き掛けられるアライマリアーリおよびセカンタリアーリと、前記アライマリ アーリおよびセカングリアーリにおける前記ベルトの巻き掛け状態を制御する第1の油圧 室および第2の油圧室と、前記第1の油圧室および前記第2の油圧室に供給される圧油を 出力する圧力制御弁と、この圧力制御弁の油圧回整機能を制御するための制御油圧を出力 する第5の制御弁および第6の制御弁とを有するベルト式無段変速機の油圧制御装置にお いて 前記第5の制御弁治よび第6の制御弁の制御油圧に基づいて、前記圧力制御弁の油圧調 整機能を制御する信号油圧を出力する第7の側御弁が設けられており、この第7の制御弁 は、弾性部材により所定の向きに付勢され、かつ、前記信号油圧を制即する手体と、前記 第5の制御弁治よび第6の制御弁の制御油圧が入力され、かつ、この制御油圧に応じて前 記弾性部材とは逆向きに前記弁体を付勢する力を生成する制即圧入力ボートとを有してい るとともに

この第7の制御弁は、前記第5の制御弁および第6の制御弁の制御制圧のうち、高圧な 方の制御油圧を前記圧力制御弁の出力油圧に反映させるような信号油圧を出力する構成で 介条項分重請答為前Yペト式無段変速機の油圧制御装置。

【技術分野】

[0001]

この発明は、複数のブーリにベルトを巻き掛けたベルト式無段変速機の油圧制御装置に 関するものである。

【背景技術】

[0002]

従来、エンジンの出力側に無段空遠機を設けるとともに、無段空速域の変速比を無段階 に制御することにより、エンジンの運転状態を最適な状態に近づける制御が知られている 。このような無段突速機としては、ベルト式無段変速機をよびトロイタル式無段変速機が 知られており、ベルト式無段変速機の一例が、下記の特許文献1に記載されている。この 特許文献1に記載されているベルト式無段変速機は、ドライブアーリおよびドリブンアー リを有している。ドライブアーリおよびドリブンアーリは清晰が可変に構成されており、 ドライフアーリおよびドリブンアーリの潜にベルトが巻き掛けられている。

[0003]

また、ドライブアーリおよびドリブンアーリの油室がそれぞれ設けられており、各油室 に作用する油圧を制備する油圧制御ユニットが設けられている。そして、各油室の油圧を 制御することにより、ベルト式無段変速機の変速比が無段階に調整される。油圧制御ユニ ットは、オイルボンブが吐出するオイルを、レギュレータバルブによりライン圧に減圧す る構成となっている。また、レギュレータバルブを制御する信号圧を出力する第1のソレ ノイドバルブが設けられている。さらに、ライン圧に割圧されたオイルが、ドライブアー リコントロールバルブのボート、およびドリブンアーリコントロールバルブのボートに入 力される構成となっている。

[0004]

さらに、ドライブアーリコントロールバルブを制御する第2のソレノイドバルブと、ドリブンアーリコントロールバルブを制御する第3のソレノイドバルブとが設けられている。 そして、第2のソレノイドバルブにより、ドライブアーリコントロールバルブのスプールの動作が制御されて、ドライブアーリの油圧室に供給されるドライブアーリエが制御される。また、第3のソレノイドバルブにより、ドリブンアーリコントロールバルブのスプールの動作が制御されて、ドリブンアーリの油圧室に供給されるドリブンアーリ圧が制御される。なお、ベルト式無侵炎速機の油圧制御装置は、特許文献2、特許文献3にも記載される。なお、ベルト式無侵炎速機の油圧制御装置は、特許文献2、特許文献3にも記載されている。

【特許文献1】特開平10-115354号公報

【特許文献2】特開平11-247981号公報

【特許文献3】特開2002-340155号公報

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

[0005]

ところで、上記の特許文献!1においては、ライン圧が単一のソレノイドバルブ、すなわ ち、第1のソレノイドバルブにより制御される構成であるため、ライン圧の制御性が低下 する可能性があった。

[0006]

この発明は、上記の事情を背景にしてなされたものであり、所定油路の油圧制御性が低 下することを抑削することの可能なベルト式無段変速機の油圧制御装置を提供することを 目的とするものである。

【課題を解決するための手段】

[0007]

上記の目的を達成するために、請求項1の発明は、ベルトが巻き掛けられるアライマリアーリおよびセカンダリアーリと、前記アライマリアーリおよびセカンダリアーリと、前記アライマリアーリおよび第2の油圧室とを有するベルト式無段変速機の油圧制御装置において、各々制御油圧を出力する第1の制御弁ないし第3の制御弁と、所定油路から前記第1の油圧室に供給される圧油の状態を、第1の制御弁の制御弁をおいて制御する第1の油圧室制御弁を、所定油路から前記第2の油圧率に供給される圧油の水極を、前記第2の制御弁の制御油圧および前記第3の制御弁の制御油圧をおり前である。所定油路から前記第2の油圧率に供給される圧油の水極を、前記第2の制御弁の制御油圧と、所定油路から前記第2の制御弁の制御油圧を対いて制御する第2の油圧空制御弁と、前記第1の制御弁の制御油圧と、前記第3の制圧を制御する正力制御弁と、前記第3の間2時まの制御手の制御油圧とをがいて、前記第3の間上を制御する正力制御弁と、方記第3の間かまの間を対しませないて、前記所定油路の油圧を制御する正力制御かと、を有することを特徴とするものである。

[0008]

請求項2の場別は、ベルトが巻き掛けられるプライマリアーリおよびセカンタリアーリ と、前記プライマリアーリおよびをカンダリアーリにおける前記ペルトの巻き掛け状態を 制御する第1の油圧室および第2の油圧室とを有するベルト式無段変速機の油圧制管接置 において、各々削算油圧を出力する第1の制御弁ないし第3の制御弁と、所定油路から前 記第1つが油圧室に供給される圧油の状態を、前記第1つ制御弁の制御油圧を基づいて制御 する第1の油圧室制御弁と、所定油路から前記第2の加圧室に供給される圧油の状態を、 前記第2の制御弁の制御油圧に基づいて制御する第2の加圧室制御弁と、前記第2の制御 弁の制御油圧および前記第3の制御弁の制御油圧に基づいて、前記所定油路の油圧を制御 する圧力制御弁と、を有することを特徴とするものである。 [0009]

請求項3の発明は、請求項2の構成に加えて、車両の駆動力源から単純に至る動力伝達 経路に、ベルト式無段変速機と前後進切換装置とが配置されており、前記前後進切換装置 は、車両を商進させる駆動力を生じさせる前進用摩擦係合装置と、車両を後進させる駆動力を生じさせる後進用摩擦係合装置とを有しており、前記前進用摩擦係合装置のトルク容 量を制削する第3の油肝薬と、前記後進用摩擦係合装置のトルク容量を制削する第4の油 圧塞と、前記第3の制制排子を、前記第2の出圧室または終すの油圧室に選択的 に供給する切換弁と、が設けられていることを特徴とするものである。

[0010]

請求項4の発明は、請求項3の構成に加えて、前記第3の油圧室および前記第4の油圧 室に供給する制御油圧を出力する第4の制御弁が設けられており、前記即級弁は、前記第 3の制御弁の制御油圧と、前記第4の制御弁の制御油圧とを選択的に切り換えて、前記第 3の油田至宴たは前記第4の油圧室に供給する構成を備えていることを特徴とするもので ある。

[0011]

請求項与の売明な、ベルトが急を掛けられるアライマリアーリおよびセカングリアーリ と、前記アライマリアーリおよび宅カングリアーリにおける前記ベルトの巻き掛け状態を 制御する第 1の油圧室および第2の油圧室と、前記第1の油圧室および前記第2の油圧室 に供給される圧縮を出力する圧力制御弁と、この圧力制御弁の油圧運路を機能を制御するた めの制御油圧を出力する第5の制御弁および第6の制御弁とを有するベルト式無程変速機 の油圧制御映装置において、前記第5の制御弁および第6の制御弁との制御弁が設けられて 前記圧力制御弁の油圧調整機能を制御する信号油圧を出力する第7の制御弁が設けられて おり、この第7の制御弁おは、弾性部材により所定の向きに付勢され、かつ、前記信号油圧 を制御する年存化と、前記第5の制御弁および第6の制御弁の制練油圧が入力され、かつ、 この制物曲圧に応じて前記弾性部材とは適向きに前記弁体を付勢する力を生成する制御圧 入力ボートとを有しているとともに、この第7の制御弁は、前記第5の制御弁および第6 の制御弁の制御油圧のうち、高圧な力の制御油圧を前記圧力制御弁の出力油圧に反映させ るような信号油圧を出力する構成であることを特徴とするものである。 [0012]

各請求項の発明において、「プライマリアーリおよびセカンダリアーリにおけるベルト の巻き掛け状態」には、各アーリからベルトに加えられる挟圧力、各アーリにおける清福 、各アーリにおけるベルトの巻き掛け半径、プライマリアーリとセカンダリアーリとの間 におけるトルク容量およびベルトの振力、プライマリアーリとセカングリアーリとの間に おける変速サなどか合まれる。

【発明の効果】

[0013]

請求項1の売明によれば、第1の制御弁から出力される制御油圧に基づいて、第1の油 圧率に供給される圧油の状態が制御される。また、第2の制御弁から出力される制御油圧 に基づいて、第2の油圧室に供給される圧油の状態が削弱される。さらに、第1の制御弁 または第2の制御弁のいずれか高圧を制御油圧と、第3の制御弁の制御油圧とに基づいて、 、所定油路の油圧が制御される。したがって、所定油路の油圧を、複数の制御弁の制御油 圧に基づいて制御することが可能であり、油圧制御性が向上する。 (6041)

請求項2の売明によれば、第1の制御弁から出力される制御油圧に基づいて、第1の油 圧至に供給される圧油の状態が削砂される。また、第2の制御弁から出力される制御油圧 に基づいて、第2の油圧室に供給される配油の状態が削削される。さらに、第2の制御弁 および第3の制御弁の制御油圧に基づいて、所定油路の油圧が制御される。したがって、 所定油路の油圧を、複数の制御弁の制御油圧に基づいて、可定油路の油圧が制御される。したがって、 耐燃性が向上を、複数の制御弁の制御油圧に基づいて制御することが可能であり、油圧 刺郷性が向上する。

[0015]

請求項3の発明によれば、請求項2の発明と同様の効果を得られる他に、第3の制御弁の制御油圧を、所定油路の油圧制御と、前後進切換装置の第3の油圧率および第4の油圧 室の油圧制御とに兼用することが可能であ

[0016]

請求項4の発明によれば、請求項3の発明と同様の効果を得られる他に、第3の油圧室 および第4の油圧率に供給する油圧として、第3の制御弁の制御油圧と、第4の制御弁の 制御油圧とを選択的に切り換えることが可能である。

[0017]

請求項5の発明によれば、第1の制御弁から出力される制御由圧に基づいて、第1の油 圧窒に供給される圧油の状態が削煙される。また、第2の制御弁から出力される制御油圧 に基づいて、第2の油圧室に供給される圧油の状態が削削される。さらに、所定油路の油 圧を、複数の制御弁の制御油圧に基づいて制御することが可能であり、油圧制御性が向上 する。

【発明を実施するための最良の形態】

T0018

つぎに、この売明を具体例に基づいて認明する。図2には、この売明の対象例である車 面V eのパワートレーンおよび制御系統の一例が、模式的に示されている。ここに示すパ ワートレーンにおいては、駆動力演1のトルクが、流体に動装置 9および削資産助り装置 8を介してベルト式無段交速機1に伝達されるように構成されている。駆動力減1として は、エンジンまたは電動機のうちの少なくとも 方を用いることができる。このエンジン としては、例えば、内燃機関、具体的には、ガソリンエンジン、ディーゼルエンジン、L PGエンジンをどを用いることができる。以下、駆動力減1としてガソリンエンジンを用 いる場合について説明し、便宜と、駆動力減1を "エンジン1"と記す。このエンジン1 の吸気管(図示せず)には、電子又ロットルバルブ(図示せず)が設けられているととも に、エンジン1はクランクシャフト70を有している。

[0019]

このクランクシャフト70に連結される流体広動装置のとして、図2の実施例ではトルクコンバータが用いられている。以下、流体広動装置りを"トルクコンバータ9"と記す。このトルクコンバータ9は、ボンブインペラ11とタービンランナ12とを有している。フロントカバー10には円筒部71が連続されており、円筒部71であって、フロントがバー10とは反対側の端部に、ボンブインペラ11が形成されている。タービンランナ12は円筒部71の内部に配置されており、ボンブインペラ11とタービンランナ12とが対向して設けられている。タービンランナ12はシャフト50と一体回転するように連結されている。これらのボンブインペラ11とタービンランナ12とには、多数のブレード(図示せず)が設けられており、ボンブインペラ11とタービンランナ12との間で、流体の運動エネルギにより動力伝達がおこなわれる。

[0020]

また、ボンブインペラ11とタービンランナ12との内間側の部分には、タービンランナ12から送り出されたフルードの流動方向を選択的に変化させてボンブインペラ11に 流入させるステータ13か配置されている。このステータ13は、一方向クラッチ14を介して、所定の固定部 (ケーシング)15に連結されている。

【0021】

このトルクコンバータ9は、ロックアップクラッチ16を備えている。ロックアップクラッチ16は、円筒部71の内部に設けられており、フロントカバー10からシャフト50に至る動力伝達経路に対して並列に配置されたものできる。また、円筒部71の内部には第1の油圧室72と第2の油圧室73とが形成されている。ロックアップクラッチ16は、シャフト50と一体回転するように取り付けられているとともに、シャフト50の軸線力向に移動可能に構成されている。そして、第1の油圧室72の油圧と、第2の油圧室73の油圧との対式関係に基づいて、シャフト50の軸線力向におけるロックアップクラッチ16の動作が制御される。さらにまた、第1の油圧率72および第2の油圧率73に保給される作動流体(オイル)の圧力を制御する機能を有する油圧制御装置59が設けられている。

[0022]

前後進切換装置8は、エンジン1の回転方向が「方向に限られていることに伴って採用 されている機構であって、前後進切換装置8は、シャフト50の回転方向に対するプライ マリシャフト51の回販方向を切り換える機能を備えている。また、前後進切換装置8は 、シャフト50とプライマリシャフト51とを、動力伝達可能な状態に連結する機能と、 シャフト50とプライマリシャフト51との間における動力伝達を遮断する機能とを有し ている。

[0023]

図2に示す例では、前後進切換機器としてダブルビニオン型の趣星歯車機構が採用されている。すなわち、シャフト50と一体回転するサンギヤ17と、サンギヤ17と同心状に配置されたリングギヤ18とが設けられ、これらのサンギヤ17とリングギヤ18との間に、サンギヤ17と呼合したビニオンギヤ19と、ビニオンギヤ19およびリングギヤ18に鳴合した他のビニオンギヤ20とが配置され、ビニオンギヤ19、20がキャリヤ21によって、自転かつ分転目在に保持されている。

[0024]

さらに、サンギヤ17およびシャフト50と、キャリヤ21とを一体回転可能に連結する前進用クラッチ22が設けられている。またリングギヤ18を選択的に関定することにより、シャフト50の回転方向に欠するプライマリシャフト51の回転方向を反転する後進用プレーキ23が設けられている。上記前進用クラッチ22および後進用プレーキ23の係合・解放は、油圧制即装置59により制御される。なお、プライマリシャフト51とキャリヤ21とが一体回転するように連結されている。

[0025]

前記べいト式無段変連機4は、互いに平行に配置されたアライマリアーリ24とセカン ゲリアーリ25とを有する。まず、アライマリアーリ24は、プライマリシャフト51と 体回転するように構成されており、プライマリアーリ24は、固定シーブ52と可動シーブ53とを有している。そして、可動シーブ53を、プライマリシャフト51の軸線方 向に動作させる油圧式のアクチュエータ26が設けられている。 [0006]

これに対して、セカンダリアーリ25は、セカンダリシャフト55と一体回転するよう に構成されており、セカンダリアーリ25は、固定シーブ54と可動シーブ56とを有し ている。さらに、可動シーブ56をセカンダリシャフト55の軸線が向に動作させる油圧 式のアクチュエータ27が設けられている。さらに、アライマリアーリ24およびセカン ダリアーリ25には環状のベルト28が巻き掛けられている。さらに、上記アクチュエー タ26の油圧室およびアクチュエータ27の油圧室に操給・排出されるオイルの状態は、 油圧制御装置59により制御される。なお、セカンダリシャフト55には電車伝動装置2 9を経由してデファレンシャル6が連結されており、デファレンシャル6には車幅(前輪) 2が連結されている。 [0007]

つぎに、図2に示された車両V eの制御系統を説明する。まず、電子制御装置(ECU))3 4が设けられており、この電子制御装置 3 4 は、演貨処理装置(CFUまたはMPU)と、記憶装置(RAMおよびROM)と、入出力インターフェースとをすするマイクロコンビュータにより構成されている。この電子制御装置 3 4 には、エンジン回転速度をセンす3 0 の信号、タービンランナ1 2 の回転速度を検出するタービン回転速度をセンす3 1 の信号、プライマリシャフト5 1 2 の回転速度を検出する入力回転速度とセンす3 1 の信号、プライマリシャフト5 1 2 の回転速度を検出する入力回転速度とンサ3 3 の信号、アクセル開度とファイマリシャフト5 2 の回転速度を検出する 2 カンダリシャフト5 3 の回転速度を検出する 2 カンダリシャフト5 3 の回転速度を検出する 2 カンダリシャフト5 3 の信号、プライ・アイ 4 の信号、油圧検知センサ5 8 の信号などが入力される。この油圧検知センサ5 8 の信号などが入力される。この油圧検知センサ5 8 1 は 1 か進用 2 および発達用 2 ラントルク容量を削削する油厂室(検述)の油厂を検知するものである。そして、入力回転速度センサ3 2 の信号に基づいて、ベルト式無度決定機構みの変速比が集出されるとともに、出力回転速度センサ3 3 の信号に基づいて、ベルト式無度決定機構みの変速比が集出されるとともに、出力回転速度センサ3 3 の信号に基づいて、ベルト式無度決定機構みの変速比が集出されるとともに、出力回転速度センサ3 3 の信号に基づいて東速が算出される。

前記シクトポジションセンサ60は、車両Veの乗員が犠作するシクトポジション選択 装置 (阿示せず) の構作状態を検討するものである。このシフトポジションセンサ60に より、例えば、バーキングポジション、リバースポジション、ユートラルポジション、 ドライブポジション、ローポジションなどが検知される。車両Veの乗員が、車両Veで 駆動力を生じさせないことを憲因する場合は、バーキングポジションまたはユートラル ポジションが選択される。車両Veを消滅させる駆動力を生じさせる認因がある場合は、 ドライブポジションなはローポジションが選択される。また、車両Veを接退させる駆動力を生じさせる配因がある場合は、リバースポジションが選択される。この電子制御装置 置31からは、エンジン1を制御する信号、油圧制御装置59を制御する信号、ベルト式、 無段変速機4を制御する信号、ロックアップクラッチ16を制御する信号、前後進切検装 288を制御する信号とがが出力される。

[0029]

上記のように構成された車両Veにおいて、エンジン1が運転されると、エンジン1か ら出力されたトルクが、トルクコンバーク9、前後並即棲差置8、ベルト式無段変速機4 を経由して車輪2に伝法される。また、電子制御装置34にはロックアップクラッチ制御 マップが記憶されており、ロックアップクラッチ制御マップに基づいて、ロックアップク ラッチ16の伝達トルク容量(言い換えれば、係合油圧、係合圧、係合状態)が制御され 、ロックアップクラッチ16が解放(具体的には完全解放)またはスリップまたは係合(具体的には完全体会)される。

[0030]

つぎに、前後進切換装置8の制御について説明する。前記シフトボジションセンサ60 により、ローボジションまたはドライブボジションが検団された場合は、前後進助換装置 8の前進用ララッチ22が係合され、かつ、後進用プレーキ23が解放される。すると、 シャフト50とキャリヤ21とが一体回転し、シャフト50のトルクが丁ライマリシャフ ト51に伝達されるとともに、プライマリシャフト51のトルクが車輪2に伝達されて、 車両Veを前進させる向きの駆動力が発生する。このとき、シャフト50およびプライマ リシャフト51が向方向に回転する。

[0031]

これに対して、シフトボジションセンサ6 Oにより、リバースボジションが検知された 物合は、前進用クラッチ2 2 が解放された かつ、後進用プレーキ2 3が係合される。すると、エンジントルクがサンギや1 7に伝達された場合は、リングギや1 8が死力要素となって、サンギや1 7のトルクがキットや2 1 を終由してプライマリシャフト5 1 に伝達される。アライマリシャフト5 1 1 Oにおった。アライマリシャフト5 1 とは逆方向さの駆動力が発生する。この場合、シャフト5 0 とアライマリシャフト5 1 とは逆方向に回転する。 なお、ニュートラルボジョンまたはジーキングボジションが選択された場合は、前進用ラッチ2 2 3 はび後組再プレーキ2 3 分解教とれて、シャフト5 0 とアライマリシャフト5 1 との間における動力伝達が遮断される。

[0032]

つぎに、ベルト式無険変速機4の制御を説明する。随配のように、エンジントルクがア ライマリシャフト51に伝達されるとともに、電子制御装置34に入力される条種の信号 および電子制御装置34に予か記憶されているデータに基づいて、ベルト式無段変速機 4が制御される。すなわち、可動シーブ53に加えられる軸線方向の推力、および可動シーブ56に加えられる軸線方hの28の地掛け半径およびトルク写量が変化する。具体的には、アクチュエータ26の油圧室26Aの油圧が上昇した場合は、可動シーブ53に加えられる推力が増加し、アクチュエータ26の油圧室26Aの油圧が上昇した場合は、可動シーブ53に加えられる推力が増加し、アクチュエータ26の油圧率27Aの油圧が上昇した場合は、可動シーブ56に加えられる推力が増加し、アクチュエータ27の油圧率27Aの油圧が上昇した場合は、可動シーブ56に加えられる推力が増加し、アクチュエータ27の油圧率27Aの油圧が低下した場合は、可動シーブ56に加えられる推力が低下する。また、アクチュエータ27の油圧率27Aの油圧が上昇した場合は、可動シーブ56に加えられる推力が低下する。その831

そして、プライマリアーリ24からベルト28に加えられる挟圧力と、セカングリアーリ25からベルト28に加えられる挟圧力との相対関係に応じて、プライマリアーリ24はよびセカングリアーリ25におけるベルト28の巻と指サ半径が制御され、かつ、ベルト28のトルク容量が制御される。ベルト式無段変速機4の変速比とは、プライマリアーリ24の回転速度と・セカングリアーリ25の回転速度との比である。すなわち、プライマリアーリ24におけるベルト28の巻き掛け半径が大きくなるとともに、セカングリアーリ25におけるベルト28の巻き掛け半径が大きくなるとが、指速変連である。これに対して、プライマリアーリ24におけるベルト28の巻き掛け半径が大きくなる変速が、減速変速である。さんに、セカングリアーリ25におけるベルト28の巻き掛け半径が大きくなる変速が、減速変速である。さらに、プライマリアーリ24におけるベルト28の巻き掛け半径が大きくなる変速が、減速変速である。さらに、プライマリアーリ24におけるベルト28の巻き掛け半径が大きくなる変速が、減速変速である。さらに、プライマリアーリ24におけるベルト28の巻き掛け半径、まびセカングリアーリ25におけるベルト28の巻き掛け半径、また変速が、減速を対してい場合は、変速とか等・アライマリアーリ25におけるベルト28の巻き掛け半径が失くなった。

[0034]

前記のような減速変速を実行する場合は、可動シープラ3に加えられる権力を上昇させ、かつ、可動シープラ6に加えられる権力を上昇させる第1の制御、または、可動シープラ3に加えられる権力を低下させ、かつ、可動シープラ6に加えられる権力を低下させ、かつ、可動シープラ6に加えられる権力を低下させ、かつ、可動シープラ6に加えられる権力を上昇させる第3の制御のいずたかを選択可能である。また、均速変速を実行する場合は、可動シーグラ3に加えられる権力を上昇させ、かつ、可動シーグラ6に加えられる権力を上昇させ、かつ、可動シーグラ6に加えられる権力を上昇させ、かつ、可動シーグラ

を低下させ、かつ、可動シーブ56に加えられる権力を低下させる第2の制御、または、 可動シーブ53に加えられる権力を上昇させ、かつ、可動シーブ56に加えられる推力を 低下させる第3の制御のいうなかを選択可能である。変速比を略一定に制御する場合は、 可動シーブ53、56に加えられる権力を略一定にする制御が実行される。

【実施例】

[0035]

つぎに、前述した油圧制御装置59の具体的な構成例を、図1に基づいて認明する。この実施例1は、請求項1の発明に対応する実施例である。図1に示された油圧回路は、主としてベルト式無段変速機4を制御する部分を示している。まず、エンジン1または電動機などにより駆動されるオイルボンブ150が設けられており、オイルバン151のオイルがストレーナ151Aを経由してオイルボンブ150に吸引される構成となっている。また、オイルボンブ150から吐出されたオイルが供給される渦路152が設けられている。さらに、渦路152のオイルが供給されるアライマリレギュレータバルブ153が設けられている。プライマリレギュレータバルブ153は、所定方向に往後移動可能なスプール154と、スプール154を所定の向きに付勢する弾性部材155とを有している。100961

前記スプール15 4は、ランド都156、157、158、159、160を有している。また、プライマリレギュレータバルブ153は、入力ボート161と、ドレーンボート162と、制御ボート163、164と、フィードバックボート165とを有している。入力ボート161およびフィードバックボート165は油路152に接続され、フィードバックボート165の油圧により、スプール154を、弾性部材155の付勢力とは適向きに付勢する力が生じる。また、制御ボート163、164の油圧に応じて、弾性部材155の付勢力と同じ向きでスプール154を付勢する力が生じる。

100371

一 方、油路152は2万向に分岐されており、油路152から、油圧アクチュエータ2 6の油圧率26 Aに平る経路に、第1の油圧室制御弁166が設けられている。また、油 路152から、油圧アクチュエータ27の油圧空27 Aに至る経路に、第2の油圧空制御 弁168が設けられている。

[0038]

まず、第1の油圧室制即弁166について説明すると、第1の油圧室制即弁166は、 所定方向に往核移動可能なスプール169と、スプール169を所定の向きに付勢する弾 作部材170とを有している。スプール169は、ランド部171、172、173、1 74、175を有している。また、第1の油圧室制即弁166は、入力ボート176と、 出力ボート177と、ドレーンボート178と、制御ボート179、180と、フィード バックボート181とを有している。入力ボート176は油路152に接続され、出力ボート ート177およびフィードバックボート181は、油路182を経由して油圧室26人に 接続されている。さらに、制御ボート179には油路183が接続され、制御ボート18 0には油路184が接続されている。

[0039]

つぎに、第2の油圧室制御弁168について説明すると、第2の油圧室制御弁168は、所定方向に往版移動可能なステルト185と、ステルト185を所定の向きに付勢する 解性部材186とを有している、ステルト185は、ラシド第187、188、189、190、191を有している。また、第2の油圧室制御弁168は、入力ボート192と、出力ボート193と、ドレーンボート194と、制御ボート195:196と、フィードバックボート197とを有している。入力ボート192は油路152に接続され、出力ボート193はよびスードバックボート197と後に表している。入力ボート193は、油路198を経由して油圧室27Aに接続されている。さらに、制御ボート195には油路183が接続され、制御ボート196には油路199が接続されている。

[0040]

さらに、油路184の油圧を制御するリニアソレノイドバルブ202が設けられている

. リニアソレノイドバルブ202は、所定方向に往度移動可能なスアール203と、スアール203を所定の向きに付勢する弾性部材204と、スアール203に形成されたランド部205、206、207とを有している。また、リニアソレノイドバルブ202は、入力ボート208および出力ボート209およびドレーンボート210およびフィードバックボート211を有している。そして、出力ボート209およびフィードバックボート211が前路184に接続されている。を3、油路152のオイルが前路(図示せず)を経由して入力ボート208に供給される構成となっている。

上記構成のリニアソレノイドバルブ202は、通電電流により形成される磁気吸引力に 応じた行勢力と、 万生部材204の付勢力と、 フィードバックボート211の油圧に応じ た付勢力とが、 スプール203に加えられ、これらの付勢力には基づいてスプール203 の位置分制御される。この実施例では、磁気吸引力に応じた付勢力と、 弾性部材204の 付勢力およびフィードバックボート211の油圧に応じた付勢力と、 弾性部材204の 付勢力およびフィードバックボート211の油圧に応じた付勢力とが、 達向きにスプール 203に作用する構成となっている。そして、リニアソレノイドバルブ202に携結され 電力の電流値が高まるほど、 入力ボート208 比力ボート209との連動面積が挟め られて出力ボート209の信号油圧が低下し、電流値が低下するほど、 入力ボート208 と出力ボート209との連通面積が拡大されて出力ボート209の信号油圧が高まる特性 のリニアソレノイドバルブ202が用いられている場合を何として説明する。 [0042]

さらに、油路199の油圧を制御するリニアソレノイドバルブ212か暇けられている。リニアソレノイドバルブ212は、所定方向に往復移動可能なスプール213を、スプール213を下版2の前をに対勢する弾性部材214と、スプール213ド税でよれたランド部215、216、217とを有している。また、リニアソレノイドバルブ212は、入力ボート218および出力ボート219およびドレーンボート220およびアィードバックボート221を付している。そして、出力ボート219およびアュードバックボート221が油路199に接続されている。なお、油路152のオイルが油路(図示せず)を経由して入力ボート218に供給される構成となっている。[0043]

上記構成のリニアソレノイドバルブ212は、通電電流により形成される磁気吸引力に応じた付勢力と、弾性部材214の付勢力と、フィードバックボート221の油圧に応じた付勢力と、ステル213に加まるは、これらの付勢力には基づいてステール213の位置が制御される。この実施例では、磁気吸引力に応じた付勢力と、弾性部材214の付勢力およびフィードバックボート221の油圧に応じた付勢力と、弾値きにスプール213に作用する構成とケッている。そして、リニアソレノイドバルブ212に供給される電力の電流値が高まるほど、入力ボート218と出力ボート219の透通面積が狭められて出力ボート219の透過面積が狭められて出力ボート219との透過面積が狭められて出力ボート219との透過面積が増加する。

[0044]

・方、前記プライマリレギュレータバルブ153の制御ボート164には油路200が 接続されているとともに、油路200と油路184、199とが方向制御弁201により 接続されている。この方向制御弁201は、油路184または油路199のうち、油圧が 高い分の油路のオイルが幅路200に供給されることを浄容する機能と、油路184と油 路199との間でオイルが行き来することを防止する機能とを有している。

[0045]

前記油路 183の油圧を制御するリニアソレノイドバルブ130が設けられている。このリニアソレノイドバルブ130は、所定方向に往復移動可能なスプール131と、スプール131を所定の向きに付勢する弾性部材132と、スプール131に形成されたランド部133、134、135とを有している。また、リニアソレノイドバルブ130は、入力ボート136および出力ボート137およびドレーンボート138およびフィードバ

ックボート139を有している。フィードバックボート139の油圧により、弾性部村1 32の付勢力と逆向きの付勢力が、スプール131に加えられる。そして、出力ボート1 37およびフィードバックボート139は、油路183に接続されている。なお、油路1 52のオイルが油路(図示せず)を経由して入力ボート136に供給される構成となっている。

[0046]

上記構成のリニアソレノイドバルフ130は、通電電流により形成される磁気吸引力に基づいて、スプール131の位置が制御される。磁気吸引力によりスプール131に加えられる付勢力の向きは、弾性部材132の付勢力の向きとは逆である。この実施例では、電流値が高さるほど、入力ボート136と出力ボート137との連通面積が狭められて出力ボート137の油圧が低下し、電流値が低下するほど、入力ボート136と出力ボート137の油圧が低下し、電流値が低下するほど、入力ボート136と出力ボート1370油圧が高まる特性のリニアソレノイドバルブ130が用いられている場合を例として説明する。

[0047]

上記のように構成された油圧制御装置59の機能を説明する。まず、オイルボンブ15 0が駆動されて、オイルバン151のオイルが油路152に供給される。この油路152 から油圧室26A、27Aに供給されるオイルの状態は、以下のようにし不制御される。 まず、ベルト式無段変速機4で増速変速を実行する条件が成立した場合は、リニアソレノイドバルブ202から出力される信号油圧(制御油圧)を上昇させる制御が実行されると ともに、リニアソレノイドバルブ212から出力される信号油圧(制御油圧)を低圧、例 えば等メガバスカルにする制御が実行され、かつ、リニアソレノイドバルブ130から出 力される信号油圧(制御油圧)を低下させる制御が実行される。

[0048]

上記の制御を実行すると、第1の油圧室制御弁166においては、制御ボート180の油圧が上昇するとともに、前記リニアソレノイドバルブ130の出方油圧も、油路183 を終由して、第10 の油下納削幹166の制御ボート179に伝達される、そして、制御ボート179、180の油圧に応じて、スプール169を図1において下向きに押圧する付勢力が高められると、入力ボート176と出力ボート177との連通面積が拡大され、かつ、ドレーンボート178が遮断される。このため、油路152から油路182を経由して油圧室26点に供給されるオイルの流量が増加する。その結果、油圧室26点の出版といるベルトの巻き掛け半径が大きくなり、ベルト式無段変速機4の変速比が小さくなる。【009】

一方、リニアソレノイドバルブ212から、油路199を経由して第2の油圧室制御弁168の制御ボート196に伝流きれる油圧が零メがくスカルになるとともに、リニアソレノイドバルブ130から、油路183を移由して第2の油圧室制御弁168の制御ボート195に伝送きれる油圧が低下する。このため、第2の油圧室制御弁168においては、スプール185を図1において上向きに押圧する付勢力が低下する。すると、フィードバックボート197の油圧に防じた付勢力により、スプール185が、開作材186の付勢力に抗して、図1において下向きに動作し、ドレーンボート194と出力ボート193との速値順務が拡大され、かつ、入力ボート192が運防される。このため、油圧室27Aのオイルが、油路198を採由してドレーンボート194に排出されて、油圧室27Aの油圧が低下する。なお、油圧室27Aの油圧が低下する。なお、油圧室27Aの油圧は、ベルト28の滑りが生じないトルク容量を得られるような油圧に制御される。すなわち、増速制御時において、ベルト式無段変速機 40トルク容量の変化程度(減少程度)は、主としてリニアソレノイドバルブ130の出力油圧により制御される。

[0050]

前記リニアソレノイドバルブ130の出方油Fは、油磨183至終由して、プライマリ レギュレータバルブ153の制御ボート163にも伝達される。また、、リニアソレノイ ドバルブ202の出方油圧が上昇され、かつ、リニアソレノイドバルブ212の出方油圧 が零メガパスカルに制御されるため、油路184の油圧の方が、油路199の油圧よりも 高圧となる。このため、方向制御弁201の機能により、油路184と油路200とが連 通され、油路199と油路200とが遮断される。すると、油路184の油圧が油路20 0を経由して、プライマリレギュレータバルブ153の制御ポート164に伝達される。 [0051]

このかめ プライマリレギュレータバルブ153においては 制御ボート163.16 4およびフィードバックボート165の油圧に基づいて、スプール154の位置が制御さ れ、油路152の油圧、つまりライン圧が制御される。例えば、制御ポート163、16 4の油圧が上昇した場合は、入力ボート161とドレーンボート162との連通面積の拡 大が規制され、油路152からドレーンボート162に排出されるオイル量の増加が抑制 される。したがって、油路152の油圧の低下が抑制されるか、または油路152の油圧 が上昇する。これとは逆に、制御ポート163、164の油圧が低下した場合は、入力ボ ート161とドレーンボート162との連通面積が拡大し易くなり、油路152からドレ ーンポート162に排出されるオイル量が増加する。したがって、油路152の油圧の上 昇が抑制されるか、または油路152の油圧が低下する。 [0052]

以上のように、増速条件が成立した場合は、リニアソレノイドバルブ130の出力油圧 と、リニアソレノイドバルブ202の出力油圧とに基づいて、プライマリレギュレータバ ルブ153の調圧機能が制御され、かつ、油路152の油圧が調圧される。なお、油路1 52のオイルが油路182に供給される場合、第1の油圧室制御弁166において減圧さ れるため、油路152の油圧は油圧室26Aの油圧よりも高圧である。

つぎに、ベルト式無段変速機4で減速変速を実行する条件が成立した場合について説明 する。この場合は、リニアソレノイドバルブ212の出力油圧が上昇さされるとともに、 リニアソレノイドバルブ202の出力油圧が低下。例えば零メガパスカルに制御される。 また、リニアソレノイドバルブ130の出力油圧は、油路183を経由して、第2の油圧 室制御弁168の制御ポート195にも伝達されており、制御ポート195の油圧に応じ て、弾性部材186の付勢力と同じ向きの付勢力が生じる。このような制御を実行するこ とにより、第2の油圧室制御弁168の制御ポート195,196の油圧が上昇すると、 スプール185が図1において上向きに動作し、入力ボート192と出力ポート193と の連通面積が拡大され、かつ、ドレーンボート194が遮断される。このため、油路15 2から油路198を経由して油圧室27Aに供給されるオイルの流量が増加する。その結 果、油圧室27Aの油圧の上昇によってセカンダリプーリ25の溝幅が狭められて、セカ ンダリプーリ25におけるベルト28の巻き掛け半径が大きくなり、ベルト式無段変速機 4の変速比が大きくなる。

[0054]

一方、リニアソレノイドバルブ202から、油路184を経由して、第1の油圧室制御 **弁166の制御ポート180に伝達される油圧が零メガパスカルに制御され、かつ、リニ** アソレノイドバルブ130の出力油圧が上昇する。このような制御を実行すると、第1の 油圧室制御弁166においては、制御ポート179,180の油圧低下して、スプール1 69を図1において下向きに押圧する付勢力が低下するため、フィードバックポート18 1の油圧に応じた付勢力により、スプール169が図1において上向きに動作し、ドレー ンボート178と出力ボート177との連通面積が拡大され、かつ、入力ボート176が 遮断される。このため、油圧室26Aのオイルは、油路182を経由してドレーンボート 178に排出されて、油圧室26Aの油圧が低下する。なお、油圧室26Aの油圧は、べ ルト28の滑りが生じないトルク容量を得られるような油圧に制御される。このように、 減速変速を実行する場合は、主としてリニアソレノイドバルブ130の出力油圧により、 ベルト式無段変速機4のトルク容量の変化程度(増加程度)が制御される。

ところで、リニアソレノイドバルブ130の出力油圧は、油路183を経由して、プラ

イマリレギュレータバルブ15 3の制御ボート16 3にも伝達される。さらに、リニアソレノイドバルブ212の出力油圧が上昇され、かつ、リニアソレノイドバルブ202の出力油圧が上昇され、かつ、リニアソレノイドバルブ202の出力油圧が多メガバスカルに制御されるため、油路199の油圧の方が、油路1840油圧が上から高圧となる。このため、方向制御弁201の接郷により、油路199の油圧が油路200とが遮断される。すると、油路199の油圧が油路200とが返断される。このようにして、プライマリレギュレータバルブ153の制御ボート164に伝達される。このようにして、プライマリレギュレータバルブ153の制御ボート163、164の油圧が制御され、フィードバックボート165の油圧および制御ボート163、164の油圧が地でにて、スプール154が動作し、油路152の油圧が制御される。油路152の具体的で油圧制御内容は、前途と同じである。

以上のように、減速条件が成立した場合は、リニアソレノイドバルブ130の出力油圧と、リニアソレノイドバルブ212の出力油圧とに基づいて、プライマリレギュレタバルブ153の郷円機能が削ぎれ、かつ、油路152の油円が別円される。なお、油路152の油円が開発198に供給される場合、第2の油圧空制御弁168において減圧されるため、油路152の油圧は油圧至27Aの油圧よりも高圧である。 【0057】

つぎに、ベルト式無段変速機4の変速比を略 定に維持する条件が成立した場合は、リニアソレノイドルア202、212、13の出力油圧を制御することにより、第1の油圧を制御弁166が、以下のように機能する。まず、第1の油圧金制御弁166が、以下のように機能する。まず、第1の油圧金制御弁166にないては、入力ボート176およびドレーンボート178が 民に選断され、油圧蛋264へのすれんの株格および活価を264からのオイルの排出が停止されるように、スプール169の位置が制御される。このようにして、プライマリアーリ24の鴻陽は略 定に維持される。 方、第2の油圧空制御弁168においては、入カボート1923まびドレーンボート194が共に維備され、油圧空274へのオイルの供給および油圧至274からのオイルの排出が停止される。このため、セカンゲリブーリ25の鴻陽は降一定に維持される。このようにして、ベルト式無段変速機4の変速出およびトルク容量が伸一定に維持される。このようにして、ベルト式無段変速機4の変速出れる

[0058]

また、油路 184または油路 199の油圧のうち、いずれか高圧な力の油圧が、前速と 同様の原理により、プライマリレギュレータバルブ153の制御ボート164に伝達され る。さらに、リニアソレノイドバルブ130の出力油圧も、プライマリレギュレータバル ブ153の制御ボート163に伝達される。このため、ベルト式無段改変機のの変速比を 略一定に維持する条件が成立した場合も、リニアソレノイドバルブ130の出力油圧、お よびリニアソレノイドバルブ202またはリニアソレノイドバルブ212のうち、いずれ か出力油圧が高い方のリニアソレノイドバルブ312で開業の原理 により油路152の油圧が制御される。

[0059]

このように、実験例1においては、プライマリレギュレータバルブ153による油路1 2の油圧調整機能を、複数のリニアソレノイドバルブ202、212、130により制 博することが可能である。特に、リニアソレノイドバルブ202、212から出力される 信号油圧のうち、高圧な方の信号油圧が選択される。したがって、油路152の油圧制御 住が向上する。また、主としてトルク容量を制御するアーリに対応する低圧側の油圧室の 油圧は、単一のリニアソレノイドバレブ130の出力油圧により制御される。

[0060]

さらに減速制御時または増速制御時には、油圧室26Aまたは油圧室27Aのうち、高 圧側の油圧室の油圧を制御する変速制御弁に対応して、リニアソレノイドバルブ202、 212のいずたか一方のリニアソレノイドバルブから出力される信号油圧を高め、他方の リニアソレノイドバルブは、信号油圧が零メガバスカルに制御される。したがって、油路 152から、リニアソレノイドバルブ202、212、130の各入力ポートに供給され るオイル量を可及的に少なくすることが可能であり、油路152の油圧は常に、必要最低 限の油圧で済む。したがって、オイルボンプ150をエンジン1で駆動する構成である場 合は、エンジン1つ動力損失の増加が抑制され、燃費が向上する。

【0061】

ここで、実施例1の構成と、この発明の構成との財政制係を説明すれば、油圧至26 A 、この発明の第1の油圧室に相当し、油圧室27A が、この発明の第2の油圧室に相当し、リニアソレノイドバルブ202が、この発明の第2の制御弁に相当し、リニアソレノイドバルブ212が、この発明の第2の制御弁に相当し、リニアソレノイドバルブ313が、この発明の第3の制御弁に相当し、ゴ協152が、この発明の所で油路に相当し、プライマリレギュレークバルブ153が、この発明の圧力制御弁に相当をある。また、出力ボート209の油圧(信号油圧)が、この発明の第1の制御弁の制御油圧に相当し、出力ボート137の油圧(信号油圧)が、この発明の第2の制御弁の制御油圧に相当し、出力ボート137の油圧(信号油圧)が、この発明の第3の制御弁の制御油圧に相当し、出力ボート137の油圧(信号油圧)が、この発明の第3の制御弁の制御油圧に相当であ。

[0062]

また、この発明における「油圧室に供給される圧油の状態」には、油圧室26A、27 Aに供給されるオイルの流量およびオイルの油圧が含まれる。このことから、第1の油圧 室制御弁166および第2の油圧室制御弁168は、共に流量制御弁および圧力制御弁と しての機能を兼備していると言える。

【実施例】

[0063]

つぎに、図2に示す油圧制即鉄置59の実施例2を、図3および図4に基づいて説明する。この実施例2は、請求項2ないし4の発明に対応する実施例である。図3は、まとしてベルト式無段変速機4の制御に用いられる油圧回路を示し、図4は、主として前後進切換装置8の制御に用いられる油圧回路を示す。まず、図1に示す油圧回路と、図3に示す油圧回路と数付しながら、図3に示す油圧回路の構成を説明する。

[0064]

まず、第1の油圧空制即弁166のスプール169には、ランド部171、172、173が形成されており、図1のランド部174に相当する構成は設けられていない。また、第1の油圧空制御弁166は、制御ボート180を有しており、図1の制御ボート179に相当する構成は設けられていない。また、第2の油圧空制御弁168のスプール185には、ランド部187、188、189が形成されており、図1のランド部191に相当する構成は設けられていない。また、第2の油圧空制御弁168は、制御ボート196を有しており、図1の制御ボート195に相当する構成は設けられていない。さらに、プライマリレギュレータバルブ153の制御ボート164には、油路199が接続されており、図1に示された油路200まだ方向制御弁201に相当する構成は設けられていない。この、フライマリルギュレータバルブ153の制御ボート164には、油路199が接続されており、図1に示された油路200まだ方向制御弁201に相当する構成は設けられていない。図3に示すその他の構成は、図1に示す構成と同じであるため、図1に示す構成と同じ符号を付してある。

[0065]

つぎに、図2に示された前後進切換装置8に対応する油圧回路を図4に基づいて説明する。まず、単両V c の乗員により選供されるシフトボジションに応じて動作するでユェアルバルブ8のは、砂度けられている。マニュアルバルブ8のは、所定方向、具体的には雑誌方向に動作可能なスプール81と、スプール81に形成されたランド部82,83,84と、入力ボート85と、出力ボート86,87,88と、ドレーンボート89,90とを有している。このスプール81を動作させる動作機構としては、シフトボジション選択装置(図示せず)に加えられる様作力が、伝動装置(図示せず)を経由してスプール81と底達される構成の動作機構、または、シフトボジション選択装置の操作を光電的に検知し、その検知結果に基づいて動作するアクチュエータにより、スプール81を動作させる構成の動作機構とどを用いることが可能である。

[0066]

前記出力ポート86は、油路91,92に接続されており、油路91は前進クラッチ用

油圧至93に接続されている。また、スプール81の位置に関わりなく、油路91と油路 92とが連通している。前進クラッチ用油圧至93は、前進用クラッチ22のトルク容量 を制御するものであり、後進プレーキ用油圧至95は、後進用プレーキ23のトルク容量 を制御するものである。

[0067]

が、前記イルポンプ150から叶出されたオイルが供給される油路96が設けられているとともに、この油路96は、モジュルータバルプ97に接続されている。このモジュレータバルプ97は、所定方向に往復移動可能なスプール98と、スプール98を所定の向きで付勢する弾性部材99と、スプール98に形成されたランド部100,101,102と、入ガボート103および出力ボート104およびドレーンボート105およびオードバックボート106および制御ボート107とを有している。入力ボート103はは油路96に接続され、出力ボート104およびフィードバックボート106に接続された油路108が設けられている。

[0068]

また、軌記池線10名からマニュアルバルブ80の入力ボート85に至る経路に、クラッチ圧切換バルブ112が設けられている。このクラッチ圧切換バルブ112は、所定方向、具体的には韓線方向に動作可能なスプール113と、スプール113を所定の向きに付勢する操性部付114とを有している。このスプール113と前記スプール81とを連ね当むる機能的で連結機能は設けられておらず、スプール81とスプール113とが順応よる、スプール81とスプール13とが明応に動作可能である。スプール81とスプール13とが明応に動作可能である。スプール81とスプール13とが同応に使動することも可能であるが、スプール81とスプール13とでは、その動作位置および動作量などが異なる。【0069】

このスプール 113には、ランド部 115、116、117が形成されている。また、フラッチ E 団換バルブ 112は、入カポート 118、119と、出カポート 120と、ドレーンボート 12と、削弾ボート 122と、中継ボート 123、124とを有している。そして、入カボート 118と油路 108とが油路 125により接続され、出カボート 120と、マニュアルバルブ 80の入力ボート 85とが油路 126により接続され、出カボート 123と、マニュアルバルブ 80の出力ボート 85とが油路 125 により接続され、中継ボート 123と、モニュアルバルブ 1250の出力ボート 1250の計分 1251の計画 1

前記油路108と、クラッチ圧切換パルブ112の入力ボート119との間の経路には、油路125と並列に前記リニアソレノイドバルブ13のが設けられている。具体的には、リニアソレノイドバルブ130の入力ボート136と油路108とが接続され、出力ボート137に接続された油路183は、クラッチ圧切換パルブ112の入力ボート119と、アライマリレギュレータバルブ153の制御ボート163とに接続されている。

【0071】 つぎに、

つぎに、図3および図4に示された油圧制御装置59の機能を説明する。先ず、モジュレータバルブ97においては、弾性部材99の付勢力によりスプール98が、図4において上向きに付勢されて、入力ボート103と出力ボート104とが連通している場合は、油路96のオイルが油路108に供給される。この油路108のオイルを、前進クラッチ用油圧室93または後進ブレーキ用油圧室95に供給する場合、オイルの供給総路として、油路125と油路183とが摂物的に切り換えられる。この油路125と油路183との切り換えは、シフトボジションまたは後進ブレーキ用油圧室95の油圧などをパラメータとして実行される。

[0072]

まず、リバースポジションは外のポジションから、リバースポジションに切り換えられ た場合の機能を説明する。リバースポジションが選択されて、マニュアルバルブ80のス アール142が、リバースポジションに対応する位置に停止すると、入力ポート85と出 カボート86とが連購され、かつ、ドレーンボート89が開放され、かつ、入力ボート8 5と出力ボート87、88とが連薦され、かつ、ドレーンボート90と出力ボート87と が鰹貯される。このため、前連クラッチ用油圧室93のオイルが、油締91、92を経由 レてドレーンボート89から排出されて、前進クラッチ用油圧室93の油圧が低下し、前 連用クラッチ22が解放される。

ー方、リバースボジション以外のボジションから、リバースボジションに切り換えられた時点では、後進プレーキ用油旺至り5の油圧は所定値以下である。後進プレーキ用油旺至95の油圧は所定値以下である。後進プレーキ用油旺至95の地圧が研究値以下である。後進プレーキ用油圧至95の地圧が研究値以下である。場合と、スプール113は 弾性部材114の付勢力により、図4において上向きに動作し、図4に左半分で示す第1の動作ボジションで、スプール113がこの動作ボジションで停止すると、入力ボート113がこの動作ボジションで停止すると、入力ボート119と出力ボート120とが速通され、かつ、入力ボート118と出力ボート120とが遮断される。

ところで、リニアソレノイドバルブ130においては、弾性部材132の付勢力により スプール131が図るにおいて上向きに付勢され、リニアソレノイドバルブ130供給さ れる電流値にじた磁気吸引力により、スプール131が図るにおいて下向きに付勢され る。このため、リニアソレノイドバルブ130の電流値により、入力ボート136と出力 ボート137との連通面積が制御され、油路108から油路183に供給されるオイルの 油圧が削砂される。油路108の油圧は、リニアソレノイドバルブ130により減圧され るため、油路183の油圧に油階108の油圧以下となる。

上記のように、スプール131が第1の動作ポジションで停止していると、油路183 のオイルが、油路126および油路94を経由して後進プレーキ用油圧至95に供給されて、後進プレーキ用油圧率95の油圧が上昇し、後進用プレーキ23のトルク容量が高まる。そして、油路183の油圧の上昇にともない、フィードバックボート139の油圧51上昇して、スプール131を図るために下向きに付勢する方が増加し、入力ボート136と出力ボート137との連通面積が狭められる。なお、クラッチ圧切換バルブ112のスプール113が第1つ動作ポジションで停止している場合は、中継ボート123と中継ボート124とが遮断される。このため、油路126から出力ボート8を8を終由して油路

127に供給されているオイルが、制御ポート107に供給されることはない。

[0076]

[0077]

このようにして、後進用ブレーキ23の係合が開始されるとともに、後進プレー井油 圧落95の油圧が所定油圧以上に上昇すると、フィードバックボート139の油圧が上昇 レて、スプール131が図3において下向きに動作して入がボート136が窓所され、かつ、制御ボート122に入力される信号圧が高圧に制御される。所定油圧は、後進用プレーキ23のトルク容量が、後進用プレーキ23で借りが中じないトルク容量とな油圧に相当する。すると、スプール113が図4において下向きに動作して、図4の右側に示す第2の動作ボジションで停止した場合は、入力ボート119と出力ボート120とが遮断され、かつ、入力ボート118と出力ボート120とが遮断され、かつ、入力ボート118と出力ボート120とが遮通される。すると、油路108のオイルが、油路125、126を総由して後進プレーキ用油圧室95に供給される。

また、クラッチ圧切換(ルプ1) 2のスプール113が第2の動作ボジションで停止している場合は、中能ボート123と中継ボート124とが連通される。このため、油路126のオイルが、出力ボート88を経由して油路127で供給されるとともに、そのオイルが油路128を終由してモジュレータパルブ97の制御ボート107に供給される。すると、モジュレータバルブ97のスプール98を、退利において上向きに付勢する力が増加して、大力ボート103と出力ボート104との連通面積が拡大される。このため、スしたし、ス

アール113が、第1の動作ポジションで停止している場合における油路108の油圧よ りも、スアール113が、第2の動作ポジションで停止している場合における油路108 の油圧の方が高圧となる。

[0078]

このように、リバースポジション以外のポジションから、リバースポジションに切り換えられた場合において、後進用プレーキ23の係合が開始された時点から、後進用プレーキ23のトルク容量が所定値に到途するまでの間は、油路108のオイルが、リニアソレノイドバルブ130および流路183を経由して、後進プレーキ用油圧室95に供給される。このため、リニアソレノイドバルブ130の電流値が制御により、後進プレーキ用油圧室95の油圧を微調整すること、具体的には、油圧を緩やがに上昇させることができ、後進用プレーキ23の係合にともなうショックを抑制することが可能である。

[0079]

一方、後進プレーキ用油圧整95の油圧が所定値以上となり、後進用プレーキ23のトルク容量が所定値以上となった場合は、クラッチ圧切換バルプ112のスプール113の動作ポジションが、第2の動作ポジションに切り換えられる。すると、油路108のオールが、リニアソレノイドバルブ130により減圧されることなく、油路125を結由して後進プレーキ用油圧整95に供給されるため、後進用プレーキ23のトルク容量を十分な値、具体的には、伝達トルクによりスリップすることのない値に制御することが可能である。

[0080]

特に、スプール113が第2の動作ポジションで停止した場合は、油路126のオイルが油路127なよび油路128を経由して、モジュレーグバルブ97の制御ボート107 に供給されて、油路96から油路108に供給されるオイル量が増加する。したがって、油路108の油圧を一層高めることが可能であり、後進用プレーキ23のトルク容量を確実に高めることが可能である。

[0081]

なお、後進プレーキ用油圧室95の油圧が充分に上昇して、油路108の油圧が上昇すると、フィードバックボート106の油圧により、スプール98を図4において下向きに付勢するカが増加して、入力ホート103と出力ホート104との連通面積が狭められる。したがって、油路108の油圧が過剰に上昇することを抑制できる。

[0082]

つぎに、ドライブボジションが選択された場合を観明する。この場合は、マニアルバルブ80のスプール81の動作により、入力ボート85と出力ボート87とが遮断されるともに、出力ボート87とドレーンボート90とが進資される。このがか、後進プレー料用油圧至95のオイルが油路94を経由してドレーンボート90に排出され、後進プレーキ用油圧至95の油圧が低下する。したがって、後速用プレーキ23が解放される。また、スプール81の動作により、入力ボート85と出力ボート86とが連通され、かつ、ドレーンボート89が運販される。

[0083]

このドライブボジションが逐択された場合は、クラッチ圧切換/パブ 112のスプール 113の動作ボジションとしては、第1の動作ボジションまたは第2の動作ボジションの い守れを選択してもよい。クラッチ圧切換/パブ 112の動作による各ボート同士の連通 ・遮断の関係は、リバースボジションが選択された場合と同じである。

[0084]

まず、第1の動作ポジションが選択された場合は、油路108のオイルが、リニアソレイドバルブ130、油路183,126,91を経由して前進クラッチ用油圧至93に 供給される、その結果、前進クラッチ用油圧至93の油圧が上昇して前連用ラッチ22 が係合される。これに対して、第2の動作ポジションが選択された場合は、油路108の オイルが、油路125,126,91を経由して前進クラッチ用油圧至93に供給される 、その結果、前進クラッチ用油圧至93の油圧が上昇して前進用クラッチ22が係合される る。なお、ドライブボジションが選択された場合は、入力ボート8うと出力ボート88と が遮断されるため、第2の動作ボジションが選択された場合でも、油路126のオイルは 油路128には供給されない。

[0085]

また、図4の油圧制卸装置59においては、マニュアルバルブ80のスプール81の動作と、クラッチ圧団扱バルブ112のスプール113の動作とが独立して(別々に)おこなわれ、かつ、異なる動作がおこなわれる構成となっている。例えば、スプール113の動作ボジションは5段階であり、スプール81の動作ボジションは5段階であり、全く異なる。具体的には、スプール113とスプール81とを連動して動作させるような機械的な連結機構は設けられていない。したがって、マニュアルバルブ80の大型化を抑制できる。

[0086]

さらに、この実験例2においては、前連用クラッチ22を係合させる場合における前進 クラッチ用油圧奪93の目標油圧よりも、後連用プレーキ23を係合させる場合における 後進プレーキ用油圧至95の目標油圧の方が高く設定される。その理由は以下のとおりで ある。まず、前連用クラッチ22を係合させるビストン(図示せず)の堆力は、「両進ク ラッチ用油圧至93の油圧×ビストンの受圧面積」で求められる。一方、後連用プレーキ 23を係合させるビストン(図示せず)の推力は、「後進プレーキ用油圧至95の油圧× ビストンの受圧面積」で求められる。そして、ケーシング15内のスペース上の制彰から、 (後進用プレーキ23のビストンの呼圧面積の方が、前連用クラッチ22のビストンの受 圧面積よりも吹いため、同じ推力を生じさせるために、前進アラッチ用油圧至93の目標 油圧よりも、後速プレーキ用油圧至95の目標油圧の方を高く設定する必要があるからで ある。なお、前進クラッチ用油圧至93および後進プレーキ用油圧至95の目標油圧は電 7制焊装置34により設定される。

[0087]

つぎに、図2に示すベルト式無段変速機4の変連制御の具体例を、図3に基づいて説明する。支ぎ、増速制御条件が成立した場合は、リニアソレノイドバルブ212から出力される信号地圧が高かられるとともに、リニアソレノイドバルブ212から出力される信号地圧が低下される。すると、第10地圧室制砂弁166においては、スアール169が図るにおいて下向をに動作し、入力ボート176と出力ボート172との連面積が拡大され、かつ、ドレーンボート178が遮断される。その結果、油路152から油圧室26Aに供給されるオイル量が増加して、油圧率26Aの油圧が1身する。したがって、プライマリアーリ24の割積が挟められ、プライマリアーり24におけるベルト28の巻き掛け半径が大きくなり、ベルト式無段変速機4の変速比が小さくなる。

[0088]

一方、第2の油圧室制御弁168においては、フィードバックボート197の油圧に応じた付勢力により、スプール185が23において下向きに動作し、ドレーンボート194と出力ボート193との連適面積が拡大され、かつ、入力ボート192が返前される。その結果、油圧室27Aから排出されるオイル量が増加して、油圧室27Aの油圧が低下する。このようにして、セカングリアーリ25の溝橋が拡大され、セカングリアーリ25の溝板が拡大され、セカングリアーリ25の溝板が拡大され、セカングリアーリ25の溝板が拡大され、ルクングリアーリ25の溝板が拡大され、ルクングリアーリ25の溝板が拡大され、ルクングリアーリ25の溝が上が変し、地下至27Aの油圧が制御される。

[0089]

これに対して、減速削削条件が成立した場合は、リニアソレノイドバルブ212から出 力される信号油圧が高められるとともに、リニアソレノイドバルブ202から出力される 信号油圧が低下される、すると、第2の油圧空削削弁168においては、スアール185 が図3において上向きに動作し、入力ボート192と出力ボート193との速通面構が拡 大され、かつ、ドレーンボート194が遮断される、その結果、油路152から油圧室2 7Aに供給されるオイル量が増加して、油圧室27Aの油圧が上昇する。したがって、セ カンダリブーリ25の消傷が挟みられ、セカンダリブーリ25におけるベルト28の巻き 掛け半径が大きくなり、ベルト式無段変速機4の変速比が大きくなる。 【0090】

一方、第1の油圧室制御弁166においては、フィードバックボート181の油圧に応 **じた付勢力により、スプール169が図3において上向きに動作し、ドレーンポート17** 8と出力ポート177との連通面積が拡大され、かつ、入力ポート176が遮断される。 その結果 油圧室26Aから排出されるオイル量が増加して 油圧室26Aの油圧が低下 する。このようにして、プライマリプーリ24の遺幅が広げられ、プライマリプーリ24 におけるベルト28の巻き掛け半径が小さくなる。ここで、ベルト28の滑りを防止でき るトルク容量を得られるように、油圧室26Aの油圧が制御される。

【0091】

さらに、ベルト式無段変速機4の変速比を略一定に維持する条件が成立した場合は、第 1の油圧室制御弁166において、入力ポート176およびドレーンポート178が共に 遮断され、油圧室26Aへのオイルの供給および油圧室26Aからのオイルの排出が共に 停止するように、リニアソレノイドバルブ202の信号圧が制御される。また、第2の油 圧室制御弁168において、入力ボート192およびドレーンボート194が共に遮断さ れ、油圧室27Aへのオイルの供給および油圧室27Aからのオイルの排出が共に停止す るように、リニアソレノイドバルブ212の信号圧が制御される。このような制御により ベルト式無段変速機4の変速比およびトルク容量が略一定に制御される。 [0092]

つぎに、図3に示す油圧回路において、プライマリレギュレータバルブ153よる油路 152の油圧制御について説明する。プライマリレギュレータバルブ153においては、 制御ポート163、164の油圧に応じた付勢力と、弾性部材155の付勢力とが、スプ ール154に対して同じ向きで加えられており、この2つの付勢力とは逆向きに、フィー ドバックポート165の油圧に応じた付勢力が生じる。これらの3つの付勢力に基づいて 油路152の油圧が制御される。

[0093]

例えば、油圧室27Aの油圧の方が、油圧室26Aの油圧よりも高圧である場合は、リ ニアソレノイドバルブ212から出力される信号油圧に応じて、スプール154に図3で 上向きに加えられる付勢力が変化し、実施例1で述べた原理と同じ原理により、油路15 2の油圧が調圧される。これに対して、油圧室26Aの油圧の方が、油圧室27Aの油圧 よりも高圧である場合は、リニアソレノイドバルブ212から出力される信号油圧、およ びリニアソレノイドバルブ130から出力される信号油圧に応じて、スプール154に図 3で上向きに加えられる付勢力が変化し、実施例1で述べた原理と同じ原理により、油路 152の油圧が調圧される。さらに、前進クラッチ用油圧室93、または後進プレーキ用 油圧室95の油圧の方が、油圧室95の油圧よりも高圧である場合は、リニアソレノイド バルブ212から出力される信号油圧、およびリニアソレノイドバルブ130から出力さ れる信号油圧に応じて、スプール154に図3で上向きに加えられる付勢力が変化し、実 施例1で述べた原理と同じ原理により、油路152の油圧が調圧される。このように、油 路152の油圧を、油圧室26A、27Aの油圧、および前進クラッチ用油圧室93、ま たは後進プレーキ用油圧室95の油圧に応じて適切に設定することが可能である。 【0094】

ここで、実施例2の構成と、この発明の構成との対応関係を説明すれば、エンジン1お よびモータ・ジェネレータが、この発明の駆動力源に相当し、前進クラッチ用油圧室93 が、この発明の第3の油圧室に相当し、後進ブレーキ用油圧室95が、この発明の所定の 油圧室および第4の油圧室に相当し、前進用クラッチ22が、この発明の前進用塵擦係合 装置に相当し、後進用ブレーキ23が、この発明の後進用摩擦係合装置に相当する。また 、マニュアルバルブ80およびクラッチ圧切換バルブ112が、この発明の切換弁に相当 し、モジュレータバルブ97が、この発明の第4の制御弁に相当し、出力ポート104か ら出力される油圧が この発明の第4の制御弁の制御油圧に相当する。 かお 実施例2の 構成と、この発明のその他の構成との対応関係は、実施例1の構成と、この発明の構成と

の対応関係と同じである。

【実施例】

[0095]

つぎに、図2に示された油圧制制設置59の実施例3を、図5に基づいて説明する。こ の実施例5は、請求項5の発明に対応する実施例である。この実施例3において、第1の 油圧室制卸弁166および第2の油圧室制卸弁168の構成は、実施例2で説明した第1の油圧室制助弁116および第2の油圧室制卸弁168の構成と同じである。また、実施 例3において、リニアソレノイドバルブ202,212の構成と同じである。また、実施 アソレノイドバルブ202,212の構成と同じである。

【0096】

この実施例3において、プライマリレギュレータバルブ153は、所定方向に往後移動可能なスプール154と、スプール154に形成されたランド部156.157、158と、入力ホート161と、ドレーンボート162と、フィードバックホート165と、スプール154を所定の向きで付勢する弾性部材155とを有している。これらの構成は、実施例1の構成と同じである。さらに、プライマリレギュレータバルブ153は、制御ボート300では金油路301が複核されており、制御ボート300の油圧に応じた付勢力がスプール154に加えられる。この付勢力の向きは、弾性部材155からスプール154に加えられる。この付勢力の向きは、弾性部材155からスプール154に加えられる。

さらに、油路184、199、301に核酸された細御パルブ302が設けられている。この制御パルブ302は、所定方向、具体的には図ちにおいて上下方向に、かつ、鞋線A1に沿って往便移動可能な弁体303、304を有している。弁体303は、ランド部305、306を有している。弁体304はランド部307を有している。鞋線方向において、ランド部305シアド部307との間に、ランド部306が配置されている。このように構成された弁体303、304は、鞋線方向に一体的にまたは別々に動作可能に構成されている。

[0098]

また、制御バルブ302は、弁体303を弁体304に近づける向きで軸線方向に付勢する理性解材308を有している。そして、理性解材308から弁体303に付勢力が加えられて、弁体303の端部と弁体304の端部とが接触する構成となっている。さらに、ランド部306には受圧面309が形成され、ランド部307には受圧面310、31か形成されている。ここで、受圧面309、310、311の面積は同一に設定されている。さらに、制御バルブ302は、入力ボート312なよび出力ボート313および信号圧入力ボート3134なパトランボート317を有している。さらにまた、入力ボート312には油路318が接続され、出力ボート313およびフィードバックボート316およびアィードバックボート313およびフィードバックボート316は油路318が接続され、出力ボート313およびフィードバックボート316は油路301に接続されている。

つぎに、図3に示す油圧回路の作用を設明すると、図1および図3の構成と同じ構成部 分については、図1および図3の作用と同じ作用が生じる。この実験例3における油路1 52の油圧研算を設明する。まず、ソニアソレノイドバルブ202の出力油圧が、油路1 84を経由して信号圧入力ボート314に入力され、ソニアソレノイドバルブ202の出力油圧が、油路1 カ油圧が、油路199を経由して信号圧入力ボート315に入力される。そして、信号圧 入力ボート314の油圧は受圧面309、310に作用し、信号圧入力ボート315の油 居は受圧面311に作用する。受圧面309に作用する油圧により、介体303を弾性部 材308の付勢力とが逆向きに付勢する力が生じる。また、受圧面310に作用する油圧 により、介体304を弾性部材308の付勢力と同じ向きに付勢する力が生じる。さらに 、受圧面311に作用する油圧により、介体304を弾性部材308の付勢力とが逆向き に付勢する力が生じる。

[0100]

したがって、信号圧入力ポート314、315の油圧に応じて、軸線方向における弁体

303、304の位置が決定されて、入力ボート312と出力ボート3138よびドレーンボート317との連通面積が制御される。まず、信号圧入力ボート315の油圧の方が、信号圧入力ボート314の油圧よりも高圧である場合について説明する。この場合は、信号圧入力ボート314の油圧に応じた付勢力が、図5において上向さに弁体30名に加えられる。また、信号圧入力ボート315の油圧と、信号圧入力ボート314の油圧との発に応じた付勢力が、図5において上向さに弁体30名に加えられる。このようにして、弁体304に加えられるこのようにして、弁体304に加えられる区5で上向さの付勢力との合力で弁体30名に加えられる区5で上向さの付勢力との合力で弁体303の加えられる区5で上向さの付勢力との合力で弁体303が回5において上向さに動作しようとする。

一方、弁体303に対して図5で下向きの付勢力が弾性部材308から加えられているため、この付勢力以下の付勢力が存体303に対して上向きに加えられている間は、弁体303は図5で上向きには動作しない。つまり、入力ポート312と出力ポート313が適時され、かつ、ドレーンボート317と入力ボート312とが整通した状態にある。したがって、制御バルブ302の出力ポート313の出力油圧は最低圧、つまり、等メガバスカルとなる。

[0102]

そして、信号圧入力ボート311、315の油圧変化に伴い、弁体303を図5で上向 をに付勢する力が、弾性部材308により形成される下向きの力を越えた時点で、弁体3 03が図5で上向きに動作を開始する。その結果、入力ボート312と出力ボート313 との建置値積が拡大され、かつ、ドレーンボート317が関じられる。したがって、入力 ボート312から出力ボート313に排出されるオイル量が増加して、制即がルブ302 から出力される信号油圧が上昇する。また、油路301の油圧がフィードバックボート3 16に入力され、フィードバックボート316の油圧に応じて、別性部材308から加え もれる付勢力と同じ向きの付勢力が、弁体303に加えられる。そして、油路301の油 圧が所定値以上に高まった場合は、弁体303が図5において下向きに動作して、入力ボート312と出力ボート313との連進面積の拡大が抑制される。したがって、油路30 1の油圧が0上昇が抑制される。

[0103]

つぎに、信号圧入力ボート314の袖圧の方が、信号圧入力ボート315の袖圧よりも 高圧である場合について説明する。この場合は、信号圧入力ボート314の袖圧に応じた 付勢力が、図5で上向きに弁体303に加えられる。また、信号圧入力ボート314の袖 圧に応じた付勢力と、信号圧入力ボート315の袖圧に応じた付勢力とが、弁体304だ 適向きに加えられて、2つの付勢力の差に相当する付勢力で、弁体304が何5で下向き に付勢される。したがって、弁体303には、信号圧入力ボート314の袖圧に応じて、 図5で上向きの付勢力が加えられる。そして、前述と同様の原理で弁体303の位置が決 定され、出力ボート313から出力される信号圧が制御される。

[0104]

さらに、信号圧入力ボート314の油圧と、信号圧入力ボート315の油圧とが同じで ある場合について説明する。この場合は、信号圧入力ボート314の油圧に応じた付勢力 が、図5で上向きに弁体303に加えられる。また、信号圧入力ボート314の油圧に応 じた付勢力と、信号圧入力ボート315の油圧に応じた付勢力とが、弁体304に適向き に加えられるが、2つの付勢力が同一であるために相殺される。このようにして、弁体3 03には、信号圧入ガボート314の油圧に応じて、図5で上向きの付勢力が加えられる。 そして、前途と同様の原理で存体303の位置が決定され、出力ボート313から出力 される信号圧が削削される。

[0105]

ここで、刺卵バルブ302の出力ボート313から出力される信号油圧と、信号圧入力 ボート314、315に入力される制御油圧との関係を図6に示す。この図6に示すよう に、刺解油圧が所定油圧未満である場合は、信号油圧が零メガバスカルとなる。これは、 弁体303に加えられる下向さの付勢力の方が、弁体303に加えられる上向さの付勢力 よりも大きく、入力ボート312と出力ボート313とが適勝されていることを意味する。そして、制御油圧が貯定油圧以上になると、制御油圧の上昇に比例して信号油圧も上昇する。これは、弁体303に加えられる上向きの付勢力の方が、弁体303に加えられる下向きの付勢力よりも大きくなり、入力ボート312と出力ボート313との連通面積が拡大されることを意味する。

[0106]

このようにして制御される信号油圧が、プライマリレギュレータバルブ153の制御ボート300の油圧に応じた付勢力がメプール154に加えられる。そして、制御ボート300の油圧に応じた付勢力がメプール154に加えられる。この付勢力の向きは、図5において上向きであり、弾性部材155からスプール154に加えられる付勢力の向きと同じである。これに対して、フィードバッオボート165い加圧に応じた付勢力が四3で下向きたエプール154に加えられる。したがって、スプール154に加えられるしたがって、スプール154に加えられるしたがって、スプール154に加えられるしたがって、スプール154に加えられるしたがって、スプール154に加えられるこれらの付勢力により、入力ボート161とドレーンボート162との連通面債が制御され、油路152の油圧が制御される。

図7は、リニアソレノイドバルプ202、212から出力される刺卵雨圧と、油路152の油圧であるライン圧と、油圧室26A、27Aの油圧であるシーブ圧との関係を示す図である。まず、制弾油圧が所定値以下である場合は、前途のように、フライマリレギュレータ/ルプ153の削削が・ト500に入力される信誉油圧は最低油圧、例えば等メガバスカルである。このため、スアール154を図5で上向きに付勢する力は、弾性部材155の付勢力に応じたものだけになり、油路152の油圧が第1の所定値以上になるとスプール154が、フィードバックボート165の油圧に応じた付勢力で図5で下向きに動作して、入力ボート161とドレーンボート162との連連面積が拡大される。したがって、ライン圧圧低圧で降一定に維持される。

[0108]

これに対して、制铸油圧が所定値を越えた場合は、プライマリレギュレータバルブ153の制御ボート30のに入力される信号油圧が図るに示すように上昇する。すると、スプール154を図って上向きに付勢する力が増加する。このため、油路152の油圧が上昇しても、スプール154は下向きには動作せず、入力ボート161とドレーンボート162との連通面積の拡大が抑制される。したがって、制御旭圧の上昇に伴いライン圧も上昇する特性を示す。なお、図7には示されていないが、フィードバックボート165の油圧が更に上昇して、フィードバックボート165の油圧に対応する付勢力の力が、弾性部付155の付勢力と制御ボート300の油圧に応じた付勢力との和よりも大きくなった場合は、スプール154が図って下向きに付勢されて、入力ボート161とドレーンボート162との連通面積が拡大され、ライン圧の上昇が抑制される。

[0109]

上記のようにして油路152のライン圧が制御され、油路152の圧油が第1の油圧室制御幹166を経由して油圧室26名に供給されるか、または、第2の油圧室制御弁166においては、第2の油圧室制御弁166においては、前述のように、リニアソレノイドバルブ202の制御油圧が高められて、制御ボート180の油圧が上界すると、スプール169が図5において下向きに動作して、油路152から油圧至26名に供給されるオイル量が増加する。ここで、第1の油圧室制御弁166においては、制御ボート180の油圧が高速る前の段階で、弾性部材170からスプール169に加えられる付勢力と、フィードバックボート181の油圧に応じてスプール169に加えられる付勢力と、フィードバックボート181の油圧に応じてスプール169に加えられる付勢力との約16いにより、スプール169が停止しているため、制御ボート180の油圧が上昇を開始しているため、制御ボート180の油圧が上昇を開始しているため、制御ボート180の油圧が上昇を開始しているため、制御ボート180の油圧が上昇を開始しているため、制御ボート180の油圧が上昇を開始しているため、加圧至26名の油圧が上昇を開始しているため、油圧至26名の油圧が上昇を開始しているため、油圧至26名の油圧が上昇を特性となる。

[0110]

一方、第2の油圧率制御弁168においては、前述のように、リニアソレノイドバルブ 212の制御油圧が高められて、制御ボート196の油圧が上昇すると、スプール185 が図5において上向きに動作して、油路152から油圧室27Aに供給されるオイル量が 増加する。ここで、第2の油圧室制御弁168においては、制御ボート196の油圧が落 まる前の段階で、弾性部材186からスプール185に加えられる付勢力と、フィードバ ックボート197の油圧に応じてスプール185に加えられる付勢力との釣り合いにより 、スプール185が図ったいるため、制御ボート196の油圧が上昇を開始した時点か ら、スプール185が図った山舎に動作を開始し、かつ、油圧至27名の油圧が上昇する特性となる。すなわち、図7に示すように、制御油圧の上昇に伴いシープ圧が上昇する 特性となる。なお、油路152の月に加が、油圧至26入または油圧至27人に供給される 場合、第1の油圧室削卸弁168までは第2の油圧室制卸弁168で減圧されるため、図 7に示すように油圧室26A、27名の油圧は、ライン圧よりも低圧となる。

[0111]

以上のように、実施例3においては油路152のライン圧をブライマリレギュレータバルブ153で制御するにあたり、2つのリニアソレノイドバルブ202、212の制御油圧を用いている。ここで、2つのリニアソレノイドバルブ202、212の制御油圧が画じとなる場合は希であり、事実上は、高圧な方の側側油圧を選択している。したがって、、油路152の油圧の制御性が向上する。また、制御がルブ302は、2つの制御油圧が新時入方にも状態、すなわち、中間位置に相当する状態がないため、油路152でサージ圧が発生すること、すなわち過渡的な圧力変動が発生することを判測できる。したがって、サージ圧の発生を防止するために、アキュムレータをとを設けずに済む。

[0112]

また、図7の線図に示すように、ライン圧の必要最低圧と、シーブ圧の必要最低圧とに 所定能以上の差がある第1の油圧特性開域と、この領域以外では、ライン圧の必要最低圧 と、シーブ圧の必要最低圧との差が極めて少なくなるような第2の油圧特性領域とが共存 するような油圧特性を得ることが可能である。したがって、ライン圧を必要以上に高くせ ずに済む。その結果、オイルボンブ150をエンジン1で駆動する構成であれば、エンジン1の態費の低下を抑制できるとともに、オイルボンブ150の負荷上昇に伴う油温の上 具を抑制できる

[0113]

ここで、実施例3で説明した構成と、この発明の構成との対応関係を説明すれば、リニアソレノイドバルブ202が、この発明の第5の制御神に相当し、リニアソレノイドバルブ212が、この発明の第6の制御弁に相当し、制御がルイ302が、この発明の第6の制御弁に相当し、制御がルイ302が、この発明の第7の制御弁に相当し、信号FFA力ボート314、315が、この発明の制御圧入力ボートに相当する。実施例3におけるその他の構成と、この発明との対応関係と同じである。

【図面の簡単な説明】

[0114]

【図1】この発明におけるベルト式無段変速機の油圧制御装置の実施例1を示す概念図である。

【図2】この発明のベルト式無段変速機の油圧制御装置を有する車両のパワートレーンおよび制御系統を示す概念図である。

【図3】この発明におけるベルト式無段変速機の油圧制御装置の実施例2を示す部分的な概念図である。

【図4】この発明におけるベルト式無段変速機の油圧制御装置の実施例2を示す部分的な 概念図である。

【図5】この発明におけるベルト式無段変速機の油圧制御装置の実施例3を示す概念図である。

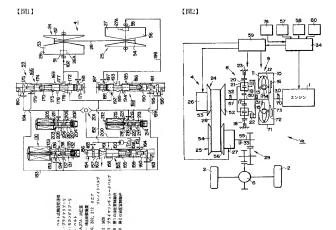
【図6】実施例3において、リニアソレノイドバルブの信号油圧と、制御バルブの制御油 圧との関係の一例を示す線図である。

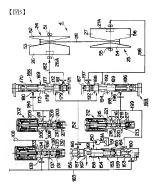
【図7】実施例3において、リニアソレノイドバルブの信号油圧と、ライン圧と、シーブ

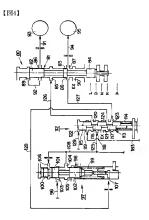
圧との関係の一例を示す線図である。

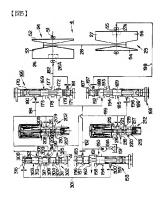
【符号の説明】

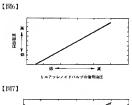
【0115】

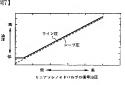












(72)発明者 青山 俊洋 愛知県豊田市トヨタ町1番地 トヨタ自動車株式会社内 Fターム(参考) 3J552 MA07 MA12 MA26 NA01 NB01 PA12 PA58 PA63 QA13B QA24A SA36 SA52